

English Translation Of German Patent Application DE 42 25 534 A1

(Rolf Gnauert) which was filed on August 1, 1992 and published on February 3, 1994 describes in general an arrangement for operating, controlling and monitoring electric motors in underground working. As you can see from figure 2, a power supply line 4 is connected via a switch 5 to a power source. A plurality of electric motors 1a -1i are also coupled to the power line 4. Signals for controlling each of said electric motors are generated by a control unit 6 and encoded by an Amplitude Shift Keying data converter 8. The encoded data are modulated and transmitted to the power line 4. Therefore, the encoded signals can be transmitted to each of the electric motors via power line 4. Each of said electric motors is coupled with a converter for decoding the signals. Thus, it is possible to control each of said electric motors without any additional control lines. It is also possible to receive data signals from said electric motors for monitoring operation of said motors.



①9 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

⑫ **Offenl gungsschrift**
⑩ **DE 42 25 534 A 1**

⑳ Aktenzeichen: P 42 25 534.1
㉑ Anmeldetag: 1. 8. 92
㉒ Offenlegungstag: 3. 2. 94

⑤① Int. Cl.⁵:
H 02 P 7/48
H 02 P 7/74
G 08 C 19/00
H 02 J 13/00
// H 02K 17/30

DE 42 25 534 A 1

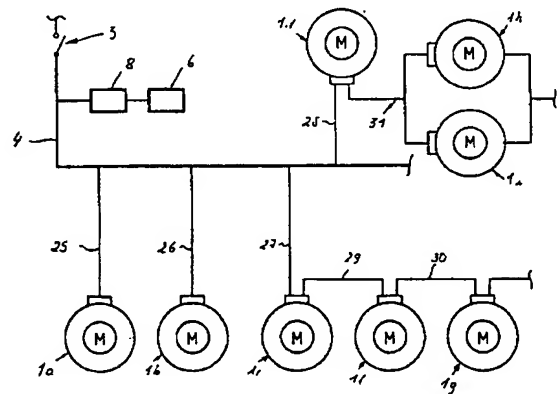
㉑① Anmelder:
Gnauert, Rolf, 4370 Marl, DE

㉑④ Vertreter:
Oidtman, P., Dipl.-Ing. Dr.-Ing.; Bockermann, R.,
Dipl.-Ing., Pat.-Anwälte, 44791 Bochum

㉑② Erfinder:
gleich Anmelder

⑤④ Anordnung zum Betreiben, Steuern und Überwachen von Elektromotoren in untätigen Betrieben

⑤⑦ Die Erfindung betrifft eine Anordnung zum Betreiben, Steuern und Überwachen von Elektromotoren (1a-1i) in untätigen Betrieben. Dabei wird eine zentrale Energieversorgungsleitung (4) vorgesehen. An die Energieversorgungsleitung (4) können eine Vielzahl von Elektromotoren (1a-1i) gekoppelt sein. Die Signale zur Steuerung jedes Elektromotors (1a-1i) werden von einer Steuereinheit (6) über einen ASK-Datenkoppler (8) umgesetzt und der Energieversorgungsleitung (4) aufmoduliert. Die Signale werden folglich über die Energieversorgungsleitung (4) übertragen. Am jeweiligen Elektromotor (1a-1i) werden die ankommenden Signale in einem weiteren ASK-Datenkoppler entkoppelt und zu einer verarbeitenden Steuerung weitergeleitet, die entsprechend dem Informationsinhalt der einzelnen Befehls-signale die jeweiligen Motorbefehle ausführt. Umgekehrt können Signale von der Steuerung des Elektromotors (1a-1i) mittels des ASK-Datenkopplers über die Energieversorgungsleitung (4) zurück zur übergeordneten Steuereinheit (6) übertragen werden.



DE 42 25 534 A 1

Die Erfindung betrifft eine Anordnung zum Betreiben, Steuern und Überwachen von Elektromotoren in untertägigen Betrieben gemäß den Merkmalen im Oberbegriff des Patentanspruchs 1.

Zum Antrieb der verschiedenen Bergwerksmaschinen werden vorwiegend Elektromotoren eingesetzt. Elektromotoren haben einen hohen Wirkungsgrad von über 90%. Ein weiterer Vorzug ist die direkte Umwandlung der elektrischen Energie in eine Drehbewegung. Von Bedeutung für den Bergbau sind fast ausschließlich die Asynchronmotoren, und hier insbesondere wegen der Forderung nach Schlagwettersicherheit die Kurzschlußläufermotoren. Kurzschlußläufermotoren nehmen beim Anlaufen einen sehr hohen Strom auf. Das führt zu Spannungsschwankungen im Netz. Bei Motoren größerer Leistung werden Anlaufwiderstände oder es wird ein Anlauftrafo vor die Ständerwicklungen geschaltet. Meistens werden Sterndreieckschalter verwendet. Diese Schalter schalten zuerst die Ständerwicklungen im Stern, d. h. auf verminderte Spannung und nach dem Hochlaufen auf Dreieck, d. h. auf volle Spannung.

Eine weitere Möglichkeit der Drehzahlveränderung ist bei den polumschaltbaren Motoren gegeben. Das sind Kurzschlußläufermotoren, bei denen durch Umschalten die Polzahl im Stator verändert wird. Polumschaltbare Kurzschlußläufermotoren haben eine große Anwendung gefunden, weil sie die Einfachheit der Kurzschlußläufermotoren mit der stufenweisen Drehzahlstellbarkeit vereinigen. In zunehmendem Maße kommen bei der Steuerung derartiger Motoren auch Halbleiterbauelemente zum Einsatz.

Aus der DE-OS 36 31 298 ist ein polumschaltbarer Drehstrommotor mit zwei dreiphasigen Ständerwicklungen bekannt. Die beiden Ständerwicklungen werden über Thyristoren, welche einschließlich ihrer Gatesteuerung in bzw. an das Motorgehäuse ein- bzw. angebaut sind, angesteuert und aus einer gemeinsamen Motorleitung mit den Wechselströmen des antreibenden Drehstroms beaufschlagt.

Derartige Kurzschlußläufermotoren haben sich betriebsmäßig bewährt. Nachteilig ist hierbei, daß jeder Motor mit einer eigenen Motorzuleitung ausgerüstet werden und zusätzlich über eine eigene Steuerleitung zur Übertragung von Befehlssignalen verfügen muß.

Der Erfindung liegt ausgehend von der im Oberbegriff des Patentanspruchs 1 beschriebenen Anordnung die Aufgabe zugrunde, diese derart auszugestalten, daß der Materialeinsatz für die Zuleitungen unter Einsparung von Schaltgeräten und geringerem Installationsaufwand merklich gesenkt sowie die Signalkommunikation verbessert werden kann.

Die Lösung dieser Aufgabe besteht nach der Erfindung in den im kennzeichnenden Teil des Patentanspruchs 1 aufgeführten Merkmalen.

Danach wird jetzt eine zentrale Energieversorgungsleitung vorgesehen. Die Signale zur Steuerung jedes Motors werden von einer Steuereinheit mittels eines ASK (Amplitude Shift Keying)-Datenkopplers auf die Energieversorgungsleitung moduliert. Die Signale werden folglich über die Energieversorgungsleitung übertragen. Am Elektromotor werden die ankommenden Signale in einem weiteren ASK-Datenkoppler empfangen und zu einer verarbeitenden Steuerung weitergeleitet. Entsprechend dem Informationsinhalt der einzelnen Befehlssignale führt die Steuerung die jeweiligen Motorbefehle durch und steuert die integrierten Thyristoren in

der erforderlichen Weise an.

Umgekehrt können Signale von der Steuerung des Elektromotors mittels des ASK-Datenkopplers über die Energieversorgungsleitung zur übergeordneten Steuereinheit übertragen werden. Durch die Rückmeldung ist eine konstante Überwachung und Dokumentation des Betriebsablaufs möglich. So können beispielsweise kontinuierlich oder in Zeitabständen Meldungen über die Betriebstemperatur oder die Stromaufnahme an die Steuereinheit weitergeleitet werden.

Durch die erfindungsgemäße Anordnung können elektrische Zuleitungen eingespart werden. Dies bringt nicht nur einen wesentlichen Kostenvorteil mit sich, sondern auch eine Einsparung an Gewicht bei den Kabeln und eine Verbesserung des Handlings der Motoren einschließlich ihrer Zuleitungen bei vorwiegend ortsveränderlichen Anlagen. Weiterhin können Schaltgeräte eingespart werden, wodurch folglich auch der Installationsaufwand geringer und ein weiterer Kostenvorteil erreicht wird. Dies ist insbesondere auch deshalb der Fall, weil zusätzliche Steuerleitungen zum Motor und vom Motor zurück für Rückmeldungen entfallen.

Ein weiterer Vorteil ist, daß mehrere Motoren an eine einzige Energieversorgungsleitung angeschlossen sein können, die zentral durch das Grubengebäude verläuft.

Eine Motorstromzuleitung ist dann jeweils nur von der Energieversorgungsleitung zum entsprechenden Motor notwendig. Dabei kann der gesamte Signaltransport über die zentrale Energieversorgungsleitung bis hin zum einzelnen Motor erfolgen (Patentanspruch 2).

An den an die Energieversorgungsleitung angeschlossenen Motor können über Verzweigungsleitungen weitere Motoren angeschlossen sein (Patentansprüche 3 und 4). Jeder einzelne Motor kann dabei die Funktion eines Verteilers übernehmen.

Unter Anwendung der Merkmale des Patentanspruchs 5 übernimmt ein Schütz die Netzkurzschlußüberwachung sowie die thermische Überwachung der Energieversorgungsleitung. In diesem Zusammenhang kann bei Bedarf auch in jede Motorstromleitung ein Schütz gelegt werden.

Zweckmäßig sind der ASK-Datenkoppler sowie die mit ihm zusammenarbeitende Steuerung jeweils in die Energieversorgungsleitung zwischen Schütz und Motor eingekoppelt (Patentanspruch 6).

Gemäß den Merkmalen des Patentanspruchs 7 kann die Steuereinheit auch Übertage angeordnet sein. Sie ist dann zweckmäßig in eine Prozeßleitzentrale integriert, von der aus die komplexen betrieblichen Abläufe gesteuert und überwacht werden können.

Die Erfindung ist nachfolgend anhand von in den Zeichnungen dargestellten Ausführungsbeispielen näher erläutert. Es zeigen:

Fig. 1 eine Ausführungsform eines polumschaltbaren Drehstrommotors einschließlich Schaltung und

Fig. 2 eine Anordnung zum Betreiben, Steuern und Überwachen von Elektromotoren in untertägigen Betrieben gemäß der Erfindung.

In der Fig. 1 ist ein polumschaltbarer Motor 1 mit zwei dreiphasigen Ständerwicklungen W_1 , W_2 dargestellt. Die Phasen einer Hauptversorgungsleitung 2 sind mit L_1 — L_3 bezeichnet. Diese sind hier nur angedeutet. Sie können sich aber beispielsweise durch ein komplettes Grubengebäude erstrecken, wobei auch mehrere Motoren an die Hauptversorgungsleitung 2 gekoppelt sein können.

Über ein Schaltgerät 3 mit integrierten Schützen ist eine Energieversorgungsleitung 4 mit der Hauptversor-

gungsleitung 2 verbunden. Zum Motor 1 geht von der Energieversorgungsleitung 4 eine Motorstromleitung 5 ab. Für jede Ständerwicklung W_1, W_2 des Motors 1 sind vier Thyristoren A_1-A_4 und B_1-B_4 vorgesehen. Die Ständerklemmen der Ständerwicklung W_1 sind mit C_1-C_3 und die Ständerklemmen der Ständerwicklung W_2 mit D_1-D_3 bezeichnet. Jede Ständerklemme C_1-C_3 und D_1-D_3 hat eine Stromverzweigung, in die jeweils ein Thyristor A_1-A_4 bzw. B_1-B_4 eingebaut ist.

Weiterhin ist aus der Fig. 1 die Anordnung einer speicherprogrammierbaren Steuereinheit (SPS) 6 mit Befehlseingängen X_1-X_3 zu entnehmen, die über eine Leitung 7 mit einem ASK-Datenkoppler 8 verbunden ist. Über die Leitungen 9, 10 ist der ASK-Datenkoppler 8 mit den Phasen 4a, 4b der Energieversorgungsleitung 4 gekoppelt.

Motorseitig ist ein ASK-Datenkoppler 11 über Leitungen 12, 13 mit den Phasen 5a, 5b der Motorstromleitung 5 verbunden. Mittels einer Leitung 14 wird der Kontakt zu einer Steuerung 15 hergestellt. Von der Steuerung 15 gehen Steuerleitungen 16-23 zu den Gates G_1-G_8 der Thyristoren A_1-A_4 und B_1-B_4 ab. Weiterhin weist die Steuerung 15 Befehlseingänge Y_1, Y_2 für die Motorüberwachung auf.

Andeutungsweise sind in der Fig. 1 Abzweigungen mit Verzweigungsleitungen 24 dargestellt.

Die Steuerung des Motors 1, beispielsweise eine Drehzahländerung von einer niedrigeren zu einer höheren Geschwindigkeit bzw. umgekehrt oder ein Rechts- oder Linkslauf, geschieht wie folgt:

Von der Steuereinheit 6 geht ein entsprechendes Signal zur Einschaltung des Langsamgangs über die Leitung 7 zum ASK-Datenkoppler 8. Dieser verändert das Signal derart, daß es auf die Strom führenden Phasen 4a, 4b der Energieversorgungsleitung 4 moduliert und mit diesen übertragen werden kann. Dieses Verfahren ist so gewählt, daß beispielsweise die konstante Frequenz von 100 kHz entsprechend den zu übertragenden Daten gestastet wird. Eine logische "Null" bewirkt dann das Senden der Frequenz; eine logische "Eins" hingegen das Unterdrücken der Frequenz. Im Motor 1 wird das Signal vom ASK-Datenkoppler 11 entkoppelt, so daß es von der Steuerung 15 verarbeitet wird. Diese besorgt dann, daß die Ständerwicklung D_1 eingeschaltet wird.

Wird z. B. ein Rechtslauf verlangt, so erfolgt ein entsprechendes Signal von der Steuereinheit 6 über den ASK-Datenkoppler 8 und die Energieversorgungsleitung 4 sowie die Motorstromleitung 5 mit der Entkopplung im ASK-Datenkoppler 11 und der Auswertung in der Steuerung 15 derart, daß die Gates G_1 und G_4 der Thyristoren A_1 und A_4 gezündet werden. Dadurch fließen die Ströme I_{A1}, I_{A4} und I_3 . Für eine Drehrichtungs-umkehr werden dementsprechend die Thyristoren A_2 und A_3 gezündet, so daß die Ströme I_{A2}, I_{A3} und I_3 fließen.

Wird der Schnellgang angesteuert, erfolgt eine Umschaltung auf die Ständerwicklung W_2 . Entsprechend der verlangten Drehrichtung werden entweder die Thyristoren B_1 und B_4 oder die Thyristoren B_2 und B_3 leitend.

In der Fig. 2 ist eine Anordnung in technisch generalisierter Weise dargestellt, bei der mehrere Motoren 1a-1i an eine Energieversorgungsleitung 4 gekoppelt sind.

Die Energieversorgungsleitung 4 ist über ein Schütz 3 mit einer hier nicht dargestellten Hauptversorgungsleitung bzw. Energiequelle verbunden. Hinter dem Schütz 3 sind der ASK-Datenkoppler 8 und die Steuerung 6 an

die Energieversorgungsleitung 4 gekoppelt. Über Motorstromleitungen 25, 26, 27, 28 sind die Motoren 1a-1d direkt mit der Energieversorgungsleitung 4 verbunden.

Mittels Verzweigungsleitungen 29, 30, 31 sind weitere Motoren 1f-1i direkt oder indirekt mit den an die Energieversorgungsleitung 4 angeschlossenen Motoren 1c, 1d angeschlossen.

Bezugszeichenaufstellung

- 1 PU-Motor
- 1a-1i-PU-Motor
- 2 Hauptversorgungsleitung
- 3 Schaltgerät
- 4 Energieversorgungsleitung
- 4a-Phase
- 4b-Phase
- 5 Motorstromleitung
- 5a-Phase
- 5b-Phase
- 6 SPS
- 7 Leitung
- 8 ASK-Datenkoppler
- 9 Leitung
- 10 Leitung
- 11 ASK-Datenkoppler
- 12 Leitung
- 13 Leitung
- 14 Leitung
- 15 Steuerung
- 16 Steuerleitung
- 17 Steuerleitung
- 18 Steuerleitung
- 19 Steuerleitung
- 20 Steuerleitung
- 21 Steuerleitung
- 22 Steuerleitung
- 23 Steuerleitung
- 24 Verzweigungsleitung
- 25 Motorstromleitung
- 26 Motorstromleitung
- 27 Motorstromleitung
- 28 Motorstromleitung
- 29 Verzweigungsleitung
- 30 Verzweigungsleitung
- 31 Verzweigungsleitung
- A_1 Thyristor
- A_2 Thyristor
- A_3 Thyristor
- A_4 Thyristor
- B_1 Thyristor
- B_2 Thyristor
- B_3 Thyristor
- B_4 Thyristor
- C_1 Ständerklemme
- C_2 Ständerklemme
- C_3 Ständerklemme
- D_1 Ständerklemme
- D_2 Ständerklemme
- D_3 Ständerklemme
- I_3 Strom
- I_{A1} Strom
- I_{A2} Strom
- I_{A3} Strom
- I_{A4} Strom
- I_{B1} Strom
- I_{B2} Strom
- I_{B3} Strom

IB₄ Strom
 L₁ Phase U
 L₂ Phase V
 L₃ Phase W
 W₁ Ständerwicklung
 W₂ Ständerwicklung
 X₁ Befehlseingang
 X₂ Befehlseingang
 X₃ Befehlseingang
 Y₁ Befehlseingang
 Y₂ Befehlseingang

5

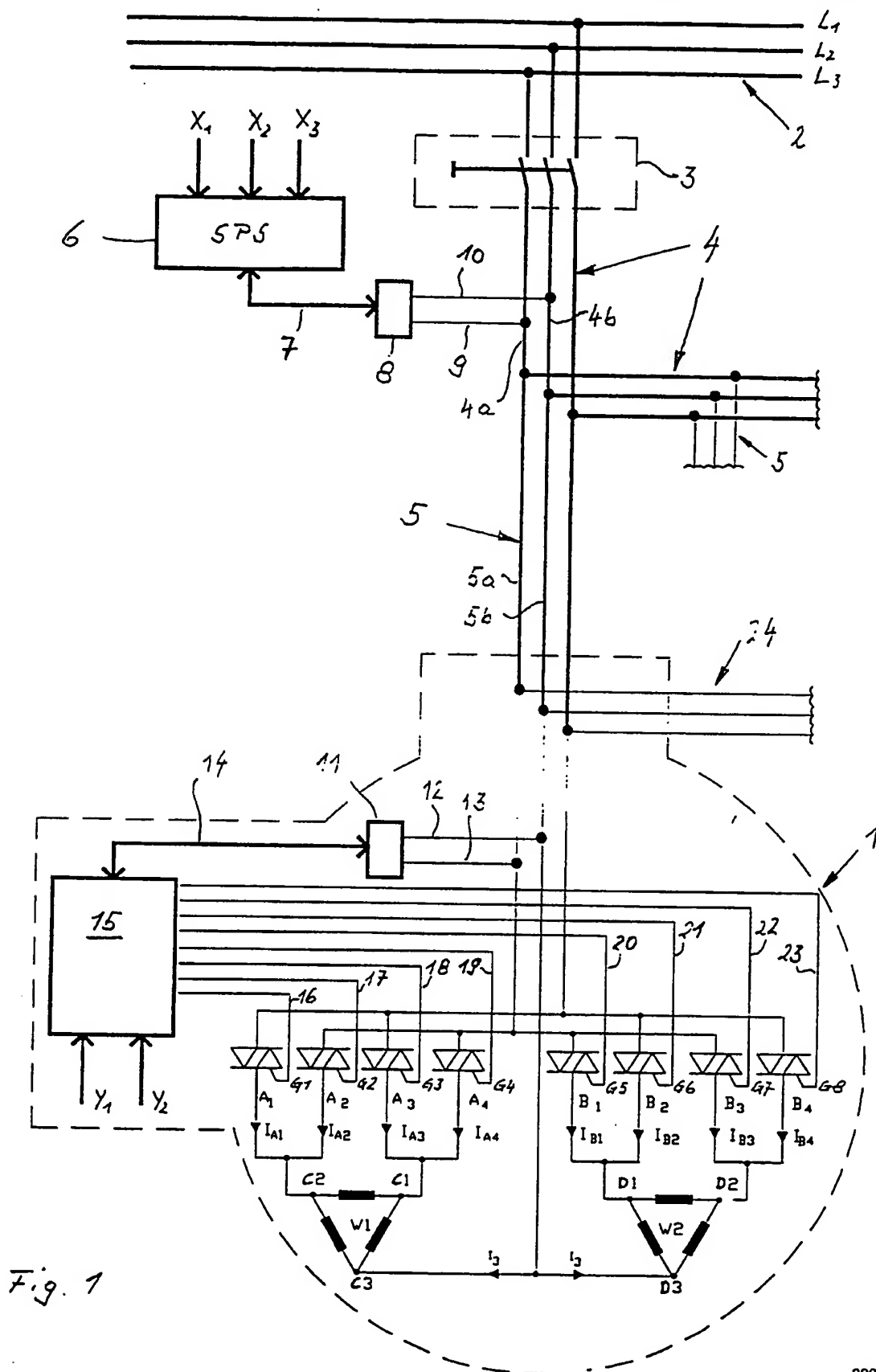
10

bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß die Steuereinheit (6) und/oder der ASK-Datenkoppler (8) Über-
 tage sowie mit einer Prozeßleitzentrale logisch ver-
 knüpfbar angeordnet und die Energieversorgungs-
 leitung (4) von Über-
 tage in den untertägigen Be-
 trieb geleitet ist.

Hierzu 2 Seite(n) Zeichnungen

Patentansprüche

1. Anordnung zum Betreiben, Steuern und Überwa- 15
 chen mindestens eines Elektromotors (1, 1a—1i) in
 untertägigen Betrieben, insbesondere eines polum-
 schaltbaren Käfigläufermotors (1, 1a—1i) mit zwei
 dreiphasigen Ständerwicklungen (W₁, W₂), die über
 integrierte Thyristoren (A₁—A₄, B₁—B₄) ansteuer- 20
 bar sind, mit einer dreiphasigen Hauptversorgungs-
 leitung (2) und an diese über mindestens einen elek-
 tromagnetischen Schalter (3) angeschlossene Ener-
 gieversorgungsleitung (4) und einer Motorsteuer-
 ung (15) **dadurch gekennzeichnet**, daß die Signale 25
 eines von einer Steuereinheit (6) stammenden digi-
 talen Befehlsstroms in einem ASK-Datenkoppler
 (8) umsetzbar und der Energieversorgungsleitung
 (4) aufmodulierbar sind und daß jedem Elektromo- 30
 tor (1, 1a—1i) ein ASK-Datenkoppler (11) sowie
 eine mit der Steuereinheit (6) mindestens indirekt
 zusammenwirkende bidirektionale Steuerung (15)
 zugeordnet ist.
2. Anordnung nach Patentanspruch 1 mit minde- 35
 stens zwei Elektromotoren (1, 1a—1i), dadurch ge-
 kennzeichnet, daß jeder E-Motor (1, 1a—1d) über
 eine eigene Motorstromleitung (5, 25, 26, 27, 28) an
 die Energieversorgungsleitung (4) angeschlossen
 ist.
3. Anordnung nach Patentanspruch 2, dadurch ge- 40
 kennzeichnet, daß je ein Elektromotor (1, 1c, 1d)
 über eine Motorstromleitung (27, 28) an die Ener-
 gieversorgungsleitung (4) angeschlossen ist und je-
 der weitere Motor (1f—1i) über eine Verzwei-
 gungsleitung (29, 30, 31) mit dem an die Energiever- 45
 sorgungsleitung (4) angeschlossen Motor (1,
 1c—1f) verbunden ist.
4. Anordnung nach einem der Patentansprüche 1 50
 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß jeder weitere
 Elektromotor (1f—1i) direkt oder indirekt über
 mindestens einen zwischengeschalteten Elektro-
 motor (1c, 1d) mittels Verzweigungsleitungen (29,
 30, 31) an den mit der Energieversorgungsleitung 55
 (4) verbundenen Elektromotor (1c, 1d) angeschlos-
 sen ist.
5. Anordnung nach einem der Patentansprüche 1 60
 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß in die Energie-
 versorgungsleitung (4) zwischen dem Anschluß an
 die Hauptversorgungsleitung (2) und dem An-
 schluß der Motorstromleitung (5, 25, 26, 27, 28) an
 die Energieversorgungsleitung (4) ein Schütz (3)
 geschaltet ist.
6. Anordnung nach einem der Patentansprüche 1 65
 bis 5, dadurch gekennzeichnet, daß der ASK-Da-
 tenkoppler (8) sowie die Steuerung (6) in die Ener-
 gieversorgungsleitung (4) zwischen Schütz (3) und
 Motor (1, 1a—1i) eingekoppelt sind.
7. Anordnung nach einem der Patentansprüche 1



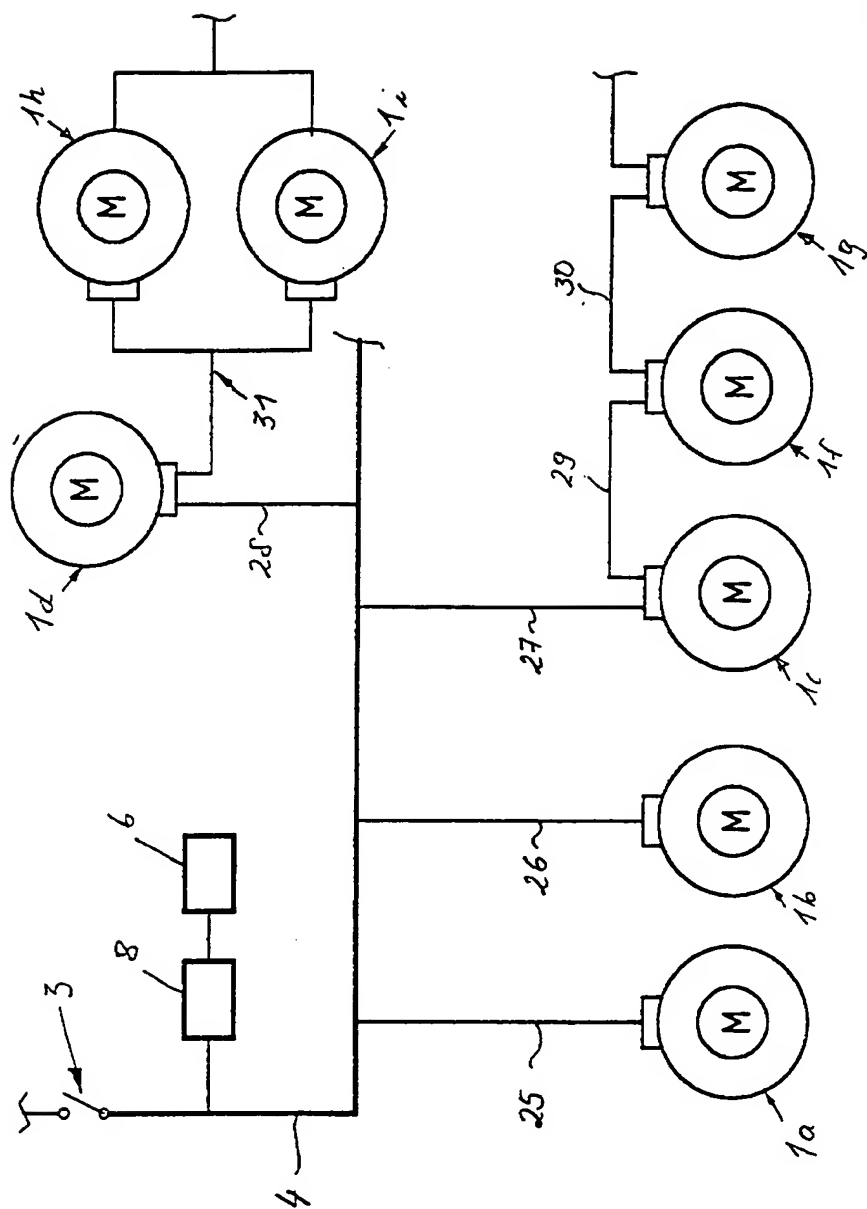


Fig. 2